## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

03-141032

(43)Date of publication of application: 17.06.1991

(51)Int.CI.

G11B 7/00

(21)Application number: 01-279384

(71)Applicant: BROTHER IND LTD

(22)Date of filing:

26.10.1989

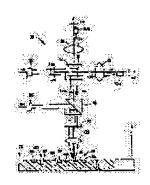
(72)Inventor: BESSHO YOSHINORI

### (54) INFORMATION RECORDING SYSTEM FOR OPTICAL RECORDING MEDIUM

(57)Abstract:

PURPOSE: To record information of one byte and to read it out at high speed and with high accuracy by varying the depth of a pit to a multistep, recording each different information in accordance with a depth size, and providing a prescribed number of pits.

CONSTITUTION: Depth dn of the pit of a disk 24 is set to 15 steps and a 4-bit portion is recorded in one pit 32, and the information of one byte is recorded by two pits. Accordingly, by the disk 24 of the same size, the storage capacity comes to four folds. Also, in a reader, the phase of a measuring signal SM whose signal intensity is varied by the interference of a measuring beam LMa and LMb of different frequencies is varied in accordance with the variation of optical path length of the measuring beam LMa radiated alternately to the bottom face 34 of the pit 32 and the upper face 36 of the track 30 as the disk 24 rotates, therefore, since the depth dn of the pit is read, based on the phase variation quantity of the measuring signal SM, the information is read out with high accuracy and at high speed.





#### **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

BEST AVAILABLE COPY

Copyright (C): 1998,2003 Japan Patent Office

## 19日本国特許庁(JP)

00 特許出願公開

#### 四公開特許公報(A) 平3-141032

@Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

@公開 平成3年(1991)6月17日

'G 11 B 7/00

Q 7520-5D

審査請求 未請求 讃求項の数 1 (全9頁)

69発明の名称

光配録媒体の情報配録方式

顧 平1-279384 创特

頤 平1(1989)10月26日

愛知県名古屋市瑞穂区堀田通9丁目35番地 プラザー工業

株式会社内

勿出 題.人 ブラザー工業株式会社 愛知県名古屋市瑞穂区苗代町15番 1号

20代理人 弁理士 池田 治幸 外2名

#### 1. 発明の名称

光記録媒体の情報記録方式

## 2. 特許請求の範囲

予め定められたトラック上に多数のピットが設 けられることによって所定の情報が記録されると ともに、該トラックに沿って照射される光の反射 光が前記ピットによって変化することに基づいて 前記情報が読み取られる光記録媒体において、

前記ピットの深さを多段階に変化させ、その深 さ寸法に応じてそれぞれ異なる情報を記録させる とともに、該ピットが予め定められた数だけ設け られることにより1パイトの情報が記録されるよ うにしたことを特徴とする光記録媒体の情報記録 方式。

#### 3. 発明の詳細な説明

## 産業上の利用分野

本発明は光記録媒体に係り、特に、単位面積多 たりの情報記録容量が大きく且つその情報を高速 度で読み出すことが可能な光記録媒体の情報記録 方式に関するものである。

### 健楽の技術

予め定められたトラック上に多数のピットが設 けられることによって所定の賃報が配録されると ともに、そのトラックに沿って圓射される光の反 射光が前記ピットによって変化することに基づい て剪記情報が読み取られる光記録媒体が近年多用 されている。例えば、光ビデオディスクやディジ タルオーディオディスク、光カード等がそれであ る。そして、このような光記録媒体は、従来、ビ ットの有無やピットの長さによって情報が記録さ れるようになっており、例えば1パイトの情報を 記録するために8ピットを用いたり、8ピット分 の情報を記録できるようにピットの長さ寸法を2 56段階に設定したりしていた。また、かかる光 紀録媒体に記録された情報を読み取る映取り装置 は、トラックに沿って光を駆射するとともにその 反射光を受光し、ピットによって変化するその反 射光の光強度変化等に基づいて、ビットの有無や 昼さを検出するようになっていた。

#### 登明が解決しようとする課題

ところで、このような記録媒体においては、小さなスペースにより多くの情報を記録できるようにすることが強く望まれており、上記光記録媒体についてもその例外ではなかった。また、その貨機の観取り速度についても、その高速化が強く望まれているところである。

本免明はこのような事情を背景として、単位面 観当たりの記録容置を増大するとともに高速度で その記録を読み取ることができるようにすること を目的として為されたものである。

#### 護題を解決するための手段

かかる目的を連成するために、本発明は、予め 定められたトラック上に多数のピットが設けられ ることによって所定の情報が記録されるとともに、 そのトラックに拾って照射される光の反射光が前 記ピットによって変化することに基づいて前記情 報が限み取られる光記録媒体において、前記ピットの深さを多段階に変化させ、その深さ寸法に応 じてそれぞれ異なる情報を記録させるとともに、

けると、1ピットで4ピット分(1ニブル)の情報が配録されるため、過常は2つのピットで1パイトの情報を配録できるようになり、ピットの有無で1ピットの情報を記録していた往来の光記録は作に比較して、ピットの密度が同じであればその記録容量は4倍となるのであり、また、ピット深さ寸法の相違検出時間がピットの有無検出時間を認可程度であれば、そのアクセス時間が1/4になるのである。

### 実施例

以下、本党明の一実施例を図画に基づいて評雑 に説明する。

第1図において、10aおよび10bはそれぞれ電流コントロールされた半導体レーザであり、 関波像(m, f。が互いに僅かに異なる直接信えのレーザ光し。 し。を出射する。半導体レーデ10a、10bは、第1図の低面と平行で且つ互いに直角なま軸、 s 軸と平行に設けられているとともに、レーザ光し。 し。の個波面(電界ベルトルの振動面)がそれぞれ紙面と平行になる姿勢 そのピットが予め定められた数だけ扱けられることにより1パイトの情報が記録されるようにしたことを特徴とする。

#### 作用および発明の効果

このような光記録媒体の情報記録方式では、このような光記録媒体の情報記録方式なる情報をいっている。 1 パイト 2 のでは、 2 のでは、 3 のでは、 4 のでは、 5 ののでは、 5 のの

因に、ピットの深さ寸法を例えば15段階に分

#### で配置されている。

一方のレーザ光し。は、k輪上に扱けられたコ リメートレンズ12によって平行光とされた後、 x軸とx軸との交差位置に設けられた無偏光ピー( ムスプリッタ(以下、NPBSという)14に入 射させられ、参観ピームしゃ。と計測ピームしwaに 分割される。NPBS14を透過した参照ビーム Lasは、x軸上に設けられたフォトダイオード等 の光センサ16に入射させられる一方、NPBS 14で反射された計測ビームしませ、エ軸上に配 置された入射圀が紙面と平行な磊光ビームスプリ ッタ (以下、PBSという) 18。 1/4歳長坂2 0. および集光レンズ22を経て、光配録媒体と しての円型形状の光ディスク24に限射されると ともに、その先ディスク24で反射され、集光レ ンズ22および 1/4歳長板20を軽てPBS18 に入射させられる。この時、往復2間 1/4被長板 20を通過させられた計劃ピームし…は、住路に 比較してその個被頭が90°回転した直接備先と され、PBS18により反射されてフォトダイオ

## 特開平 3-141032 (3)

ード等の光センサ26に入射させられる。

前記光ディスク24は、図示しない回転駆動装・ 置によって前記を軸と平行でを軸に直交する回転 軸心Sまわりに回転駆動されるようになっている

Lmsがトラック30に沿って駆射されるようになっている。また、各光学素子が機体と共に前記を 動方向へ移動させられることにより、計例ビーム Lms, Lmsが別のトラック30上に駆射されるようになっている。

上記計測ビームしns、しnsのトラッキングは、
前記を触がま触方向すなわち光ディスク24の径方向でおいて前記ピット32が存在する部位とでを発見に位置されていいのを発見に位置されているとしnsはピームしnsにはピームとなってはないが存在しないのに対しているのでは、半切ででは、半切でである。計測ピームしnsの組制ででは、コリメートの無数をしているのは、コリメートの無数をしているのは、コリメートの無数をしているのには、コリメートの無数をしているのには、コリメートの無数をして、新測ビームしnsの組制位置ととものには、1、計測ビームしnsの限制ででは、2、が過じては、1、100円の120円では、100円の120円では、100円の120円では、100円の120円では、100円

とともに、その上面には関転輪心Sを中心とする **同心円状に多数のトラック30が設定され、その** トラック30に沿って多数のピット32が形成さ れている。このピット32は、その深さ寸法す。 が等段差で15段階に変化させられ、その謎さす 法す。に応じて異なる情報ョがそれぞれ記録され ている。第2回は、このピット32を拡大して示 したもので、中央のピット32は最も深い磔さ寸 法disの場合であり、右右のピット32は3番目 の深さ寸法d。の場合である。したがって、ピッ ト32が形成されていない深さ寸法は。 から深さ 寸法 disまでの計 16 の情報 a (-0~15) が 1つのピット32によって配録されることとなり、 本実施例ではトラック30に沿って連続する2つ のピット32によって1パイトの情報、この場合 には8ピット分の情報量を1単位とする情報が記 録されるようになっている。

ここで、前記各光学案子は図示しない機体に図 定され、上記光ディスク24が回転軸心Sまわり に回転駆動されることにより、計測ビーム Lne.

寸法をx。とした場合、前記変位置 $\Delta x$  は次式(1) によって求められる。したがって、例えばI = 20m,  $I_z = 2m$ ,  $x_s = 0.4m$ とすると、 $\Delta x$  は 4mとなる。なお、コリメートレンズ I 20 無点距離が20mであれば、前記半導体レーザ I 0 a の変位量 $\Delta z$  についても 4mに数定することにより、計測ビーム  $I_{n=0}$  配射位置がz 触から  $I_{n=0}$  に  $I_{n=0}$ 

ムェーエ、×(「」/「」) ・・・(1) そして、例えば光ディスク24の各ピット32の直径が0.8 mで、光ディスク24の径方向におけるピット32の間隔が0.8 mであれば、上紀計測ビームしm。は光ディスク24の径方向においてピット32が存在する部位の中央に駆射される。これにより、計測ビームしm。は、光ディスク24の回転に伴ってトラック30上におけるピット32の固隔に応じてそのピット32の底面34およびトラック30の上面、この実施例では光ディスク24の上面36に交互に照射さ

れ、計劃ビームしまは光ディスク24の回転に拘らず常時上面36に照射されることとなる。 前記 半導体レーザ10a,10b、コリメートレンズ 12.28、NPBS14、PBS18、 1/4被 長板20、単光レンズ22、およびそれ等が固定 された機枠やその機枠をx 軸方向へ移動させる駆 動装置等を含んで、2種類の光をピット形成部位 とその近傍に照射する照射手段38が構成されている。

一方、半導体レーザ10a、10bが x 軸、 x 軸からそれぞれ△ェ、△ x だけ変位させられると、コリメートレンズ12、28によって平行光とされたレーザ光し。、し。の光軸は、それぞれ x 軸に対して傾斜する。この傾斜角度 θ は、前記のようにコリメートレンズ12、28の焦点距離が20mで変位量△ェ、△ x が4mの場合には、次式(2)で表される。そして、レーザ光し。。し。がこのように傾倒させられると、前記光センサ15、26に入射する参照ビームし = = およびし = = > も、それぞれその光軸

あるところから次式(5)で表される。したがって、 光センサ 2 5 からは、その変化成分 I m に従って 低号強度が変化する計測信号 S M が出力されるこ ととなる。

$$l_{\pi} \propto \cos \left( 2 k_{\bullet} \cdot d_{\bullet} - 2 \epsilon \left( f_{\bullet} - f_{\bullet} \right) \right)$$

また、参照ビームしゅの光センサ16上における複素要額uasは、半導体レーザ10aから光センサ16までの光路長を2msとすると次式個で製され、参照ビームしゅの光センサ16上における複素優額uasは、半導体レーザ10bから光センサ16までの距離を2msとすると次式()で製され、光センサ16上における光強度の変化成分[a は次式側で表される。したがって、光センサ16からは、その変化成分[a に従って信号強度が変化する参照信号SRが出力されることとなる。

が互いに交差する状態で合放されるが、その交差 角度は20-0.4 mradであり、それ等の参照ビームLaaおよびLaa、計測ビームLaaおよびLaaは それぞれ互いに干渉させられる。

 $\theta = 4 = 20 = (rad) = 0.2 (arad) \cdot \cdot \cdot (2)$ 

上記計劃ビームしngの光センサ26上における
複楽報幅 u ma は、半導体レーザ10 a から光セン
サ26までの光路長を2ma+2da、電界ベルト
ルの福観をEa、初期位相をもa、レーザ光し。
(計測ビームしng)の被長を la、として2 g / la
= k。とすると次式③で良される。また、計劃ビームしmaの光センサ26上における複素装幅 u ma
は、半導体レーザ10 b から光センサ26までの
距離を2ma、電界ベルトルの整幅を Ea、 の数長
を2ma、として2 g / la ー k。とすると次式(4)で
皮される。そして、光センサ26上における
変化成分 I m は、計測ビームしmaとし maを
を2 c となる光強度が l u ma + u ma l a で、 ka・2 ma、 e a がそれぞれ一定で

$$u_{Bx} = E_{B} \exp i \left( k_{B} \cdot \ell_{BB} - 2 i \int_{A} t + \phi_{A} \right)$$

$$\cdot \cdot \cdot \cdot (5)$$

$$u_{ab} = E_b \exp t \left( k_b \cdot \ell_{ab} - 2 \pi f \cdot t + \theta \cdot \right)$$

$$\cdot \cdot \cdot \cdot (7)$$

$$1 = \infty \cos \left(-2 \times (f_{-} - f_{+}) t + \phi_{-} \right)$$

$$\cdot \cdot \cdot (B)$$

ここで、変化成分 1 m すなわち計割信号 S M は、ピット 3 2 の底面 3 4 およびトラック 3 0 の上面 3 6 に交互に計測ピーム L m が解射され、そのピット 3 2 の深さ寸法 d m に応じて 2 d m だけ計測ピーム L m m との光路差が変化させられることに対してより、変化成分 [ m すなわち参配は号 S R に対して、変化成分 [ m すなわち参配は号 S R に対して、上配 [5] 式 から明らかなように次式 (9) によって 表される。したがって、 面信号 S M と S R との位相変化量 Δ のを検出することにより、ピット 3 2 の 復さ寸法 d m に対応する 情報 n が検知される。

ΔΦ-2k<sub>1</sub>·d<sub>2</sub>-4sd<sub>2</sub>/λ<sub>2</sub>···(5) 第4図の位相検出手段40は、かかる位相変化

## 特開平 3-141032 (5)

量ΔΦを検出するためのもので、上記計機信号SM、参照信号SRはそれぞれコンパレータ回路 4 2、4 4 に供給されて矩形彼に整形された後、カウンタ回路 4 6、4 8 に供給される。カウンタ回路 4 6、4 8 は上記矩形彼に整形された計機信号SM、参照信号SRの彼政を予め定められた一定時間、例えば1m秒毎に計数してラッチ回路 5 0、5 2 に一時配復された後被算器 5 4 によって被算される。そので、その経算値Nは、位相変化量ΔΦのうち1位相2ェを1単位とするものである。

また、上記コンパレータ関略 4 2 . 4 4 から出力された矩形の計測信号 S M . 参照 医号 S R は、水品発振子 5 8 から出力される周波数 ( 。のパルスは号 S P と共に A N D 回路 6 0 に供給される。 計測信号 S M は N O T 国路 6 2 を経て A N D 回路 6 0 に供給されるようになっており、 A N D 回路 6 0 を選過したパルス信号 S P ' のパルス数 P が

時配性機能を利用しつつROM76に予め記憶されたプログラムに従って信号処理を行い、減算値Nおよびパルス散Pからピット32の深さ寸法d。に対応する情報nを取り出す。具体的には、例えばピット32の波長え。の1/Bに数定されると、深さ寸法d。は情報nを用いて次式のがあると、深さ寸法d。は情報nを用いて次式のがある。すなわるため、結局情報nは次式像Pから上記があられる。すなわるため、とでの少数部Mと減算値Nとを加算して4倍すれば良いのである。

 $d_{n} = n \cdot \lambda_{n} / 8$  ... 023  $d_{n} = \lambda_{n} (N + M) / 2$  ... 033 n = 4 (N + M) ... 040

そして、光ディスク24が国転軸心Sまわりに 回転駆動されて計画ビームしm。 しm。の照射位置 がしつのトラック30に沿って移動させられ、次 のピット32の混さ寸法 d。 に対応する情報 n が 後み出されることにより、先に被み出された情報 カウンタ団路64により予め定められたタイミングで計数され、ラッチ団路66に一時記憶される。 第5図は、上記NOT関路62によって反転された計測信号SM¹,参照信号SR,およびAND 回路60を通過したパルス信号SP¹の一例を示すタイムチャートである。

上記パルス数Pは、前記位相変化量 △ Φ のうち 1 位相 2 ェよりも小さい部分に対応するもので、計測信号 S M の周被数を f = (=f。 -f。)とすると、位相変化量 △ Φ の 1 位相 2 ェより小さい少数部 M は次式値で表される。また、その M および前記被算値 N を用いて前記位相変化量 △ Φ は次式 100によって表される。なお、周波数 f 。は風波数 f 。よりも充分に大きい値に設定される。

 $M = P \times (f_N / f_c) \qquad - \cdot \cdot 00$   $\Delta \Phi = 2 \times (N + M) \qquad \cdot \cdot \cdot 00$ 

上記被算値Nおよびパルス数Pは、それぞれデータバスライン68を介して取出手段70に飲み込まれる。取出手段70は、CPU72、RAM74の一

nとの組み合わせによって1バイトの情報が得られる。このように、光ディスク24の関矩に伴って1つのトラック30に記録された1バイト情報が顕次説み出されるとともに、照射手段38が前記×軸方向、すなわち光ディスク24の径方向へ移動させられ、計划ビームしma、しmaの服射位置が所のトラック30上に順次変更されることにより、光ディスク24の全面に記録された情報が読み出される。

ここで、本実施例の光ディスク24は、ビット32の深さ寸法 d。が15段階に分けられ、1つのビット32に1ニブル分(4ビット分)の情報が記録されることにより、2つのビット32によって1ベイトの情報が記録されるようになっているため、従来のようにピットの有無や長さによって情報を記録する場合に比較して、同じ記録容量であれば光ディスク24の大きさ(面積)を1/4にできる一方、同じ大きさの光ディスク24であればその記録容量が4倍になるのである。また、2つのビット32によって1ベイトの情報が読み

出されるところから、深さ寸法 d 』に対応する情報の放取り時間がピットの有無を検出する時間と略同程度であれば、単位時間当たりの放取り情報量が 4 倍となり、高速処理が可能となるのである。

次に、本発明の他の実施例を説明する。なお、 以下の実施例において前記実施例と実質的に共選 する部分には同一の符号を付して詳しい説明を省 略する。

第6図は、前配半導体レーザ10a. 10bの 替わりに二周被直交レーザBGを用いたもので、 この二周被直交レーザ80は前記:軸上に配置さ れて、互いに周波数が僅かに異なり且つ個数層が 直交する2種種の直線因光し、およびし。を含む レーザ先(し、+し。)を出射する。レーデ先( L· +L。) は、敵紀NPBS14によって一郎 が反射され、個光子82を退過して前記光センサ 16に入射させられることにより、直線観光し。 およびしょの干渉によって信号強度が変化する参 製信号SRが出力される。また、NPBS14を 通過したレーザ光(しゃ+し。)は、ウォラスト ンプリズム84によりその個被面に応じて直線偏 光し、およびし。に分離されるとともに、その進 行方面がよ軸を中心としてよ軸方向の互いに反対 方向へ複斜させられ、集光レンズ22によってそ

84.

また、本実施例ではレーザ光し。、しょから分類された参照ビームしaa。しabを干渉させて参照信号SRを取り出し、その参照信号SRと計測信号SMの位相変化量ムのを検出するようになっているため、その信号処理が容易であるとともに、位相変化量ムのの検出物度、更には情報』の映出し物度が一遍向上する。

れぞれ前配光ディスク24に照射される。

直線昌光し。およびし。の光ディスク24に対 する照射位置は、x輪方向すなわち光ディスク2 4の径方向において互いに約0.8 無程度離開させ られ、直線偏光し,は前記ピット32が存在しな い郎位に駆射される一方、直線個先し』 はピット 32が形成されている都位に照射される。そして、 光ディスク24で反射された直線備光し、および し。は、集光レンズ22、ウォラストンプリズム 82を連過してその光輪が一致させられ、NPB S14により反射された後、個光子86を承遇し て前記光センサ26に入射させられる。これによ り、光センサ26からは、光ディスク24によっ て反射された直線偏光し、およびし、の干渉によ って信号強度が変化する計測信号SMが出力され る。前記二周被直交レーデ80、NPBS14。 ウォラストンプリズムB4、集光レンズ22、お よびそれ等が固定された機枠やその機枠をェ動方 向へ移動させる駆動装置等を含んで、2種類の光 をピット形成部位とその近傍に照射する展射手段

## 特開平3-141032 (ア)

88が構成されている。

上記計測信号SMは、先ディスク24の回転に伴って直縁偏光し。の光ディスク24に対する限射位置がピット32の底面34とトラック30の上面36とに交互に変化させられて、その光路長が出った。に応じて変化させられる。に応じて変化させられることにより、その光路をがって、この計測信号SMの位相を化量ムの表は前記位相検出手段40等によって検出することにより、ピット32の認さ寸法d。に対応する情報の取り出される。

この実施例においても前記第1実施例と同様な 作用効果が得られる。

以上、本発明の実施例を図画に基づいて詳細に 説明したが、本発明は更に別の無様で実施するこ ともできる。

例えば、前記実施例ではピット32の深さ寸法 d。が15段階に分けられ、1つのピット32で

また、前記実施例では情報 n を取り出す際にピット32の深さ寸法 d 。の設差が A 。 / 8 に設定された場合について説明したが、この段差を適宜変更できることは勿論である。

また、約記実施例の読取り装置はあくまでも一例であり、ピット32の深さ寸法 d 。に対応する情報 n を読み出すことができる他の構成の読取り装置を用いることも可能である。

その他一々例示はしないが、本発明は当業者の 知識に基づいて種々の変更、改良を加えた、態様で 実施することができる。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明方式に従ってピットが形成された光ディスクの要部断面とその級取り装置の光学的構成を示す図である。第2図は第1図の光ディスクの拡大断面図である。第3図は第1図におけるレーザおよびその照射位置の光軸からのずれを設明する図である。第4図は第1図の実施例における説取り装置の信号処理学を説明するブロック級図である。第5図は第4図における信号SM

1 ニブル分の情報が記録されるとともに 2 つのピット 3 2 で 1 バイトの情報が記録されるようになっているが、深さ寸法 d。の設数や 1 バイトの情報を記録するためのピット数は過宜変更できる。なお、 1 バイトの情報を表すための情報量は必ずしも 8 ピット分である必要はない。

また、前記実施例では光ディスク24の上面3 6とトラック30の上面とが一致させられている が、光ディスク24の上面に回溝等を形成してト ラックを設けても差支えない。

また、前記実施例では多数のトラック30が同心円状に設けられた光ディスク24について説明したが、多数のトラックが互いに平行に設けられる矩形の光カード等にも本発明は同様に適用され得る。

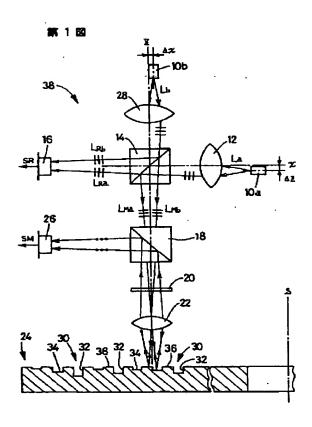
また、前記実施例の読取り装置はレーザ光し。し、や(L、+し。)をNPBS14によって分割し、参照信号SRを取り出すようになっているが、この参照信号SRをレーザの発振間被数信号等から電気的に取り出すことも可能である。

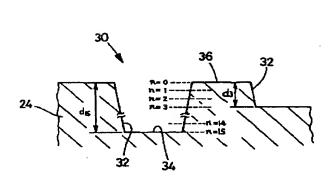
SR、およびSP'の一例を示すタイムチャート である。第6図は本発明の他の実施例の要認を説 明する図で、第1図に相当する図である。

24: 光ディスク (光記録媒体) 30: トラック 32: ピット

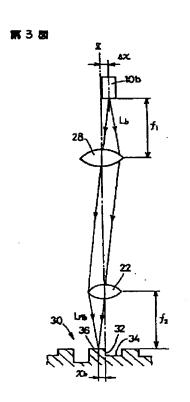
出職人 ブラザー工業株式会社 代理人 弁理士 抱 田 治 幸 (ほか2名)

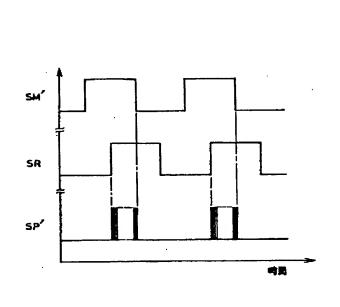
## 特朗平3-141032 (8)





第2图

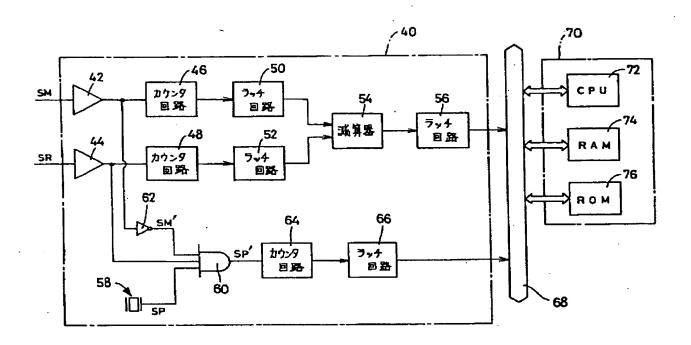




第5四

# 特開平3-141032 (9)

第 4 函



88 82 14 80 86 SM SM 26 SM 26